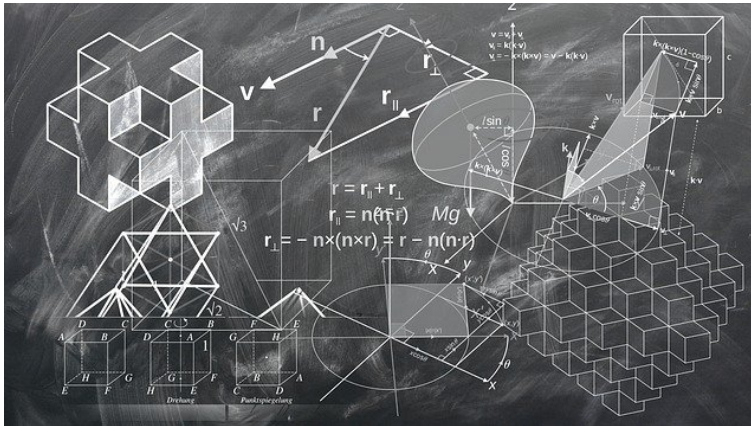


Chapitre 11

Produit Scalaire



11.1 Définition - Propriété

Définition du Produit Scalaire (espace) : $\vec{u} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ et $\vec{v} = \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix}$ 2 vecteurs de l'espace

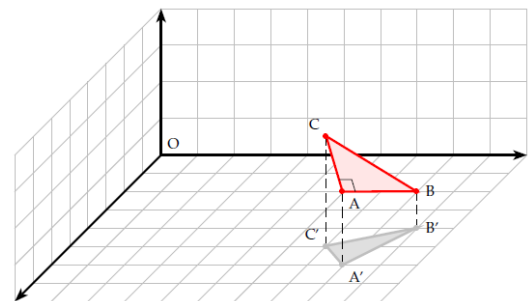
- Analytique : $\vec{u} \cdot \vec{v} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = xx' + yy' + zz'$
- Vectorielle (identité du parallélogramme) : $\vec{u} \cdot \vec{v} = \frac{1}{2}(\|\vec{u} + \vec{v}\|^2 - \|\vec{u}\|^2 - \|\vec{v}\|^2)$
- Géométrique : $\vec{u} \cdot \vec{v} = \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\| \cdot \cos(\widehat{\vec{u}, \vec{v}})$

Remarque, exemple :

- vérifier que ces 3 définitions sont équivalentes
- vérifier que : $\vec{u} \cdot \vec{v} = \frac{1}{2}(\|\vec{u} + \vec{v}\|^2 - \|\vec{u}\|^2 - \|\vec{v}\|^2) = \frac{1}{2}(\|\vec{u}\|^2 + \|\vec{v}\|^2 - \|\vec{u} - \vec{v}\|^2) = \frac{1}{4}(\|\vec{u} + \vec{v}\|^2 - \|\vec{u} - \vec{v}\|^2)$

- A $\begin{pmatrix} 6 \\ 8 \\ 2 \end{pmatrix}$ et B $\begin{pmatrix} 4 \\ 9 \\ 1 \end{pmatrix}$ et C $\begin{pmatrix} 5 \\ 7 \\ 3 \end{pmatrix}$

- déterminer la mesure géométrique de \widehat{BAC}
- on projette orthogonalement A, B, et C sur le plan $z=0$ respectivement en A', B' et C' déterminer la mesure géométrique $\widehat{B'A'C'}$
- que constatez vous ?



- idée : on a vu dans l'exercice précédent que : $\vec{AB} \cdot \vec{AC} = 0 \Leftrightarrow ABC \text{ est rectangle en A}$

Propriété : $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ 3 vecteurs de l'espace et λ un réel

- **commutativité :** $\vec{u} \cdot \vec{v} = \vec{v} \cdot \vec{u}$
- **distributivité :** $\vec{u}(\vec{v} + \vec{w}) = \vec{u} \cdot \vec{v} + \vec{u} \cdot \vec{w}$
- **bilinéarité :** $\lambda(\vec{u} \cdot \vec{v}) = (\lambda\vec{u}) \cdot \vec{v} = \vec{u} \cdot (\lambda\vec{v})$
- **Si** \vec{u} et \vec{v} sont de même direction et de même sens **Alors** $\vec{u} \cdot \vec{v} = \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\|$
- **Si** \vec{u} et \vec{v} sont de même direction et de sens contraires **Alors** $\vec{u} \cdot \vec{v} = -\|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\|$
- **orthogonalité :** $\vec{u} \cdot \vec{v} = 0 \Leftrightarrow \vec{u}$ et \vec{v} sont orthogonaux
- **une égalité très utile :** $\vec{u} \cdot \vec{u} = \|\vec{u}\|^2$
- **propriété de $\vec{0}$:** c'est le seul vecteur orthogonal à lui-même : $\vec{u} \cdot \vec{u} = \|\vec{u}\|^2 = 0 \Leftrightarrow \vec{u} = \vec{0}$

Remarque, exemple :

- le vecteur nul $\vec{0}$ est orthogonal à tous vecteurs ; c'est d'ailleurs le seul
- $\vec{u} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ -2 \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \\ \alpha \end{pmatrix}$; trouver α pour que $\vec{u} \cdot \vec{v} = \vec{0}$
- A $\begin{pmatrix} 2 \\ -5 \\ 1 \end{pmatrix}$ et B $\begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 6 \end{pmatrix}$ et la droite d définit par C $\begin{pmatrix} -2 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}$ et $\vec{w} \begin{pmatrix} -4 \\ 1 \\ -3 \end{pmatrix}$
mq (AB) et d sont perpendiculaires
- A $\begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, B $\begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, C $\begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$, D $\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, E $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$
Mq A, B, C ne sont pas alignés et que \overrightarrow{DE} est normal au plan (ABC)

11.2 Équation cartésienne d'un plan

Définition - Propriété :

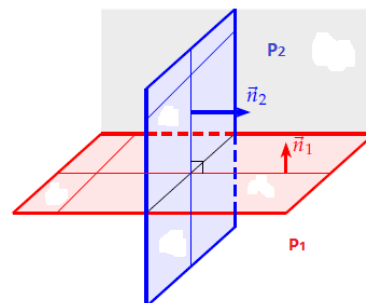
- **vecteur normal à un plan :** \vec{n} est normal à \mathcal{P} **si** toute droite dirigée par \vec{n} est orthogonale à \mathcal{P}
- l'équation du plan \mathcal{P} passant par A et normal à $\vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ est par : $\overrightarrow{AM} \cdot \vec{n} = 0$ où $M \in \mathcal{P}$

ROC 1 - équation analytique d'un plan : ceci donne 1 équation de la forme : $ax + by + cz + d = 0$

- **ROC 2 - droite orthogonale à un plan :**

1 droite Δ est orthogonale à 1 plan $\mathcal{P} \Leftrightarrow \exists d_1, d_2$ sécantes de \mathcal{P} orthogonales à Δ

- soient 2 plans \mathcal{P}_1 de vecteur normal \vec{n}_1 et \mathcal{P}_2 de vecteur normal \vec{n}_2 : $\mathcal{P}_1 \perp \mathcal{P}_2 \Leftrightarrow \vec{n}_1 \perp \vec{n}_2$



Remarque, exemple :

- Démo du ROC 2 :

- \Rightarrow Si $\Delta \perp \mathcal{P}$ Alors Δ est orthogonale à toutes droites de \mathcal{P}
- \Leftarrow Si d_1 et d_2 sécantes de \mathcal{P} sont orthogonales à Δ
 - Alors soit \vec{n} la direction de Δ , \vec{u}_1 la direction de d_1 et \vec{u}_2 la direction de d_2
 - par définition, on a : $\vec{n} \perp u_1$ et $\vec{n} \perp u_2$
 - d_1 et d_2 sont sécantes $\Rightarrow u_1$ et u_2 sont non colinéaires (on dit "libres")
ils donnent la direction de \mathcal{P}
 - $\forall d \in \mathcal{P}$ de vecteur directeur \vec{u} , $\exists a, b \in \mathbb{R}$ tq $a\vec{u}_1 + b\vec{u}_2 = \vec{u}$
 - clairement, $\vec{n} \cdot \vec{u} = \vec{n} \cdot (a\vec{u}_1 + b\vec{u}_2) = \vec{n} \cdot a\vec{u}_1 + \vec{n} \cdot b\vec{u}_2 = 0 \Rightarrow \vec{n} \perp \vec{u}$ et donc $\Delta \perp d$
- Ex 1 : déterminer l'équation de \mathcal{P} passant par $A \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ et normal à $\vec{n} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$
- Ex 2 : donner 1 équation de \mathcal{Q} parallèle à \mathcal{P} passant par $A \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix}$
- Ex 3 : déterminer l'équation du plan médiateur de A et B avec $A \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}$ et normal à $\vec{n} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$

11.3 Sujet de Bac

Ex 1 :

$ABCDEFGH$ est un cube d'arête égale à 1.

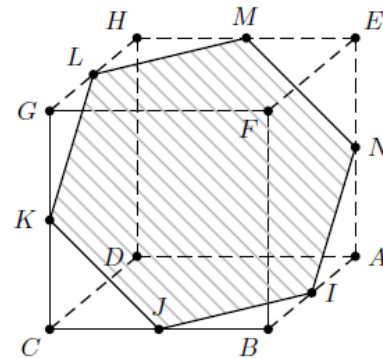
L'espace est muni du repère orthonormé $(D ; \overrightarrow{DC}, \overrightarrow{DA}, \overrightarrow{DH})$.

Dans ce repère, on a :

$D(0 ; 0 ; 0)$, $C(1 ; 0 ; 0)$, $A(0 ; 1 ; 0)$,

$H(0 ; 0 ; 1)$ et $E(0 ; 1 ; 1)$.

Soit I le milieu de $[AB]$.



Soit \mathcal{P} le plan parallèle au plan (BGE) et passant par le point I .

On admet que la section du cube par le plan \mathcal{P} représentée ci-dessus est un hexagone dont les sommets I , J , K , L , M , et N appartiennent respectivement aux arêtes $[AB]$, $[BC]$, $[CG]$, $[GH]$, $[HE]$ et $[AE]$.

1) a) Montrer que le vecteur \overrightarrow{DF} est normal au plan (BGE) .

b) En déduire une équation cartésienne du plan \mathcal{P} .

2) Montrer que le point N est le milieu du segment $[AE]$.

3) a) Déterminer une représentation paramétrique de la droite (HB) .

b) En déduire que la droite (HB) et le plan \mathcal{P} sont sécants en un point T dont on précisera les coordonnées.

4) Calculer, en unités de volume, le volume du tétraèdre $FBGE$.

Ex 2 :

Un catadioptré est un dispositif optique formé de trois miroirs en forme de « coin de cube », les faces réfléchissantes tournées vers l'intérieur. On en trouve dans les réflecteurs de certains véhicules ainsi que dans les appareils de topographie.

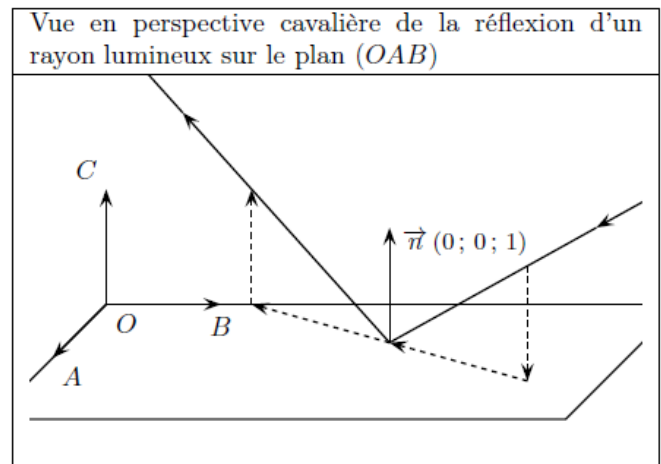
Les points O, A, B et C sont des sommets d'un cube, de telle sorte que le repère $(O; \vec{OA}, \vec{OB}, \vec{OC})$ soit un repère orthonormé.

On utilisera ce repère dans tout l'exercice.

Les trois miroirs du catadioptré sont représentés par les plans (OAB) , (OBC) et (OAC) . Les rayons lumineux sont modélisés par des droites.

Règles de réflexion d'un rayon lumineux (admisses) :

- lorsqu'un rayon lumineux de vecteur directeur $\vec{v}(a; b; c)$ est réfléchi par le plan (OAB) , un vecteur directeur du rayon réfléchi est $\vec{v}(a; b; -c)$;
- lorsqu'un rayon lumineux de vecteur directeur $\vec{v}(a; b; c)$ est réfléchi par le plan (OBC) , un vecteur directeur du rayon réfléchi est $\vec{v}(-a; b; c)$;
- lorsqu'un rayon lumineux de vecteur directeur $\vec{v}(a; b; c)$ est réfléchi par le plan (OAC) , un vecteur directeur du rayon réfléchi est $\vec{v}(a; -b; c)$;

**1) Propriété des catadioptrés**

En utilisant les règles précédentes, démontrer que si un rayon lumineux de vecteur directeur $\vec{v}(a; b; c)$ est réfléchi successivement par les plans (OAB) , (OBC) et (OAC) , le rayon final est parallèle au rayon initial.

Pour la suite, on considère un rayon lumineux modélisé par une droite d_1 de vecteur directeur $\vec{v}_1(-2; -1; -1)$ qui vient frapper le plan (OAB) au point $I_1(2; 3; 0)$. Le rayon réfléchi est modélisé par la droite d_2 de vecteur directeur $\vec{v}_2(-2; -1; 1)$ et passant par le point I_1 .

2) Réflexion de d_2 sur le plan (OBC)

- Donner une représentation paramétrique de la droite d_2 .
- Donner, sans justification, un vecteur normal au plan (OBC) et une équation cartésienne de ce plan.
- Soit I_2 le point de coordonnées $(0; 2; 1)$.
Vérifier que le plan (OBC) et la droite d_2 sont sécants en I_2 .

On note d_3 la droite qui représente le rayon lumineux après réflexion sur le plan (OBC) . d_3 est donc la droite de vecteur directeur $\vec{v}_3(2; -1; 1)$ passant par le point $I_2(0; 2; 1)$.

3) Réflexion de d_3 sur le plan (OAC)

Calculer les coordonnées du point d'intersection I_3 de la droite d_3 avec le plan (OAC) .

On note d_4 la droite qui représente le rayon lumineux après réflexion sur le plan (OAC) . Elle est donc parallèle à la droite d_1 .

4) Étude du trajet de la lumière

On donne le vecteur $\vec{u}(1; -2; 0)$, et on note \mathcal{P} le plan défini par les droites d_1 et d_2 .

- Démontrer que le vecteur \vec{u} est un vecteur normal au plan \mathcal{P} .
- Les droites d_1 , d_2 et d_3 sont-elles situées dans un même plan?
- Les droites d_1 , d_2 et d_4 sont-elles situées dans un même plan?